

## BEST AVAILABLE COPY

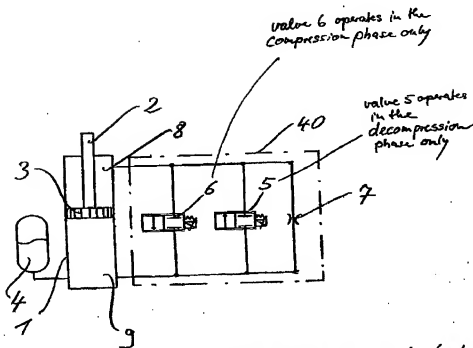
Seite 12  
DIN ISO 1219-1:1996-03

Nr.	Benennung	Anwendung oder Einsatz der Ausrüstung oder Erklärung des Symbols	Symbol/Symbole
7.3.2	Mechanische Betätigung		
7.3.2.1	Stößel <sup>a)</sup>		
7.3.2.2	Stößel mit einstellbarer Hubbegrenzung		
7.3.2.3	Feder <sup>a)</sup>		
7.3.2.4	Rollenstößel <sup>a)</sup>		
7.3.2.5	Rollenhebel <sup>a)</sup>		
7.3.3	Elektrische Betätigung		
7.3.3.1	Elektrischer Betätigungselement mit linearer Betätigungsrichtung	Zum Beispiel Magnetzug, Tonguemotor (elektrische Leitungen wahrweise)	
7.3.3.1.1	<b>ELECTRICAL ACTUATING ELEMENT</b>	Mit 1 Wicklung <sup>b)</sup>	
7.3.3.1.2		Mit 2 Wicklungen, die gegeneinander wirken in einem Bauelement	

a) Zwei Betätigungsrichtungen  
b) Eine Betätigungsrichtung

This symbol is shown in Fig. 1-4 of our application, showing the person skilled in the art that 5 and 6 are "elektrische Betätigungselemente" or "electrical actuating elements".

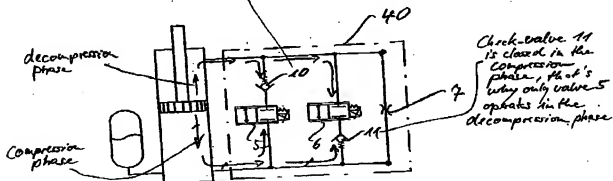
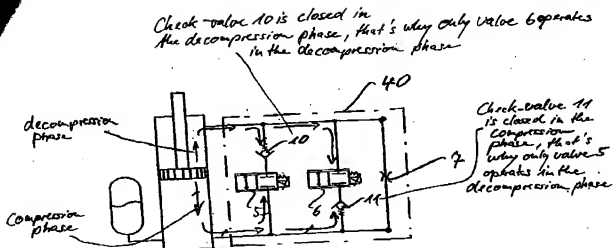
BEST AVAILABLE COPY



Valves 5 and 6 provide the damping forces in the compression (valve 6) and decompression phase (valve 5). Thus, valves 5 and 6 are shock absorption components.

Fig. 1

**BEST AVAILABLE COPY**

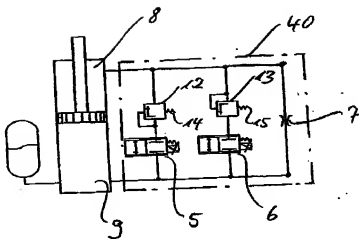


Values 5 and 6 both operate in the compression and in the decompression phase (see double-arrow in element 5 and 6).  
Check-values 10 and 11 determine which one of the values 5, 6 is in operation.

Like in Fig. 1, only the values 5 and 6 provide the damping forces and thus operate as shock absorption components.

Fig. 2

BEST AVAILABLE COPY



Same concept as Fig. 2, basically.

The only difference: Values 12, 13 are spring-loaded by springs 14, 15. Thus, value 12 contributes to the damping effect in the ~~compression~~ compression phase and value 13 contributes to the damping effect in the decompression phase.

Fig. 3

- 10 -